Universidade Federal de Santa Catarina Centro Tecnológico Departamento de Informática e Estatística INE5416 – Paradigmas de Programação Graduando 1: Cainã Correa Caldas

Graduando 2: Vinicius Guedes dos Santos

Trabalho I - Haskell

O jogo escolhido pela nossa dupla foi o Wolkenkratzer, o enunciado pedia que se utiliza-se a linguagem Haskell para criar um programa capaz de encontar a solução de qualquer cenário possível do jogo, limitado aos cenários de tamanho menor ou igual a 6x6.

A solução que encontramos foi utilizar um *backtracking* simples, onde as posições do tabuleiro são preenchidas da esquerda para a direita e de cima para baixo com números em ordem crescente, quando um número é colocado em uma posição, testa-se se alguma regra é quebrada, caso isso aconteça, o programa tenta outro número, ou volta e altera a posição anterior. Caso nenhuma regra seja quebrada, o número testado é mantido na posição e o algoritmo avança para a próxima posição. Para representar o tabuleiro, utilizamos uma lista que através de algumas funções pode ser indexada como uma matriz, ou seja, para acessar a posição (*i*, *j*) da matriz, nosso programa acessa a posição *i* + tam(m). *j* da lista, onde tam(m) é uma função que retorna o número de linhas da matriz. Além das posições vazias, a referida matriz também contém, as informações a respeito de quantos prédios podem ser vistos de uma certa posição. Durante a execução do *backtracking*, o programa utilizará três diferentes estruturas de dados, uma delas é o tabuleiro propriamente dito, essa matriz será modificada durante o processo e seu estado final é a solução do problema, a outra estrutura utilizada é uma matriz que mantém informações a respeito de que números já foram testados em cada posição, e por fim, uma pequena lista que contém todos os números possíveis de um determinado cenário.

Alguns trechos de código importantes:

```
resolve :: Int-> Int -> [Int] -> [Int] -> [Int] -> Bool -> [Int]
resolve k x y m v p d -- k= limiteDaRecursao, x, y, m, v=matrizGuardaIndexNoVetorDePossiveis, p=listaDeNumerosPossiveis[100% constante]
       | k <=0 = m -- ESCOLHA AQUI v OU m
       y < 0 = m -- foi sinalizado y = -1 -> encerrar execução .. na vdd nao tah parando mas era a ideia
       --tudo certo, vamo pro proximo
        -- Estava indo e encontrou posicao que na pode mudar, vai para a proxima
       | (getxym x y v == -1 && d == indo) = resolve (k-1) (nextX x m) (nextY x y m) m v p indo
             Estava voltando e encontrou posicao que não pode mudar, volta mais uma posicao
       | (getxym x y v == -1 && d == voltando) = resolve (k-1) (backX x m) (backY x y) m v p voltando
              nenhum encaixa aki, mude o anterior (mp pega o ultimo elemento -> o maior possível)
       | (getxym x y m) >= (mp p) = resolve (k-1) (backX x m) (backY x y) (setXY o x y m) (setXY 0 x y v) p voltando
          -tudo certo, substitui e bola pra frente
         | tahOk x y (setXY (p!!(getxym x y v)) x y m ) = resolve (k-1) (nextX x m) (nextY x y m) (setXY (p!!(getxym x y v)) x y m ) (setXY ((getxym x y v) + 1) x y v )
p indo
          - tenta o proximo numero aki
       | \text{not } (\text{tahOk x y } (\text{p!!}(\text{getxym x y v})) \times \text{y m })) = \text{resolve } (\text{k-1}) \times \text{y } (\text{setXY } (\text{p!!}(\text{getxym x y v})) \times \text{y m }) (\text{setXY } (((\text{getxym x y v}) + 1)) \times \text{y v }) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{y m }) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{y m }) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{y m }) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{y m }) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x x y v}) \times \text{p indo}) | \text{setXY } ((\text{getxym x x y v}
```

A funçao resolve implementa o backtracking.

```
 \begin{array}{l} tahOk :: Int -> Int -> [Int] -> Bool \\ tahOk x y m \\ \mid (getxym \ 0 \ 0 \ m == \ d) \ \&\& \ ((x == y) \mid (x + y == (tam \ m) - 1)) = (vejoCerto \ x y \ m) \ \&\& \ (not \ (jaTemNaLinha \ (getxym \ x y \ m) \ x \ y \ (setXY \ (o) \ x y \ m))) \\ \&\& \ (not \ (jaTemNaSDiagonais \ (getxym \ x y \ m) \ x \ y \ (setXY \ (o) \ x \ y \ m))) \\ \mid \ otherwise = (vejoCerto \ x \ y \ m) \ \&\& \ (not \ (jaTemNaLinha \ (getxym \ x \ y \ m) \ x \ y \ (setXY \ (o) \ x \ y \ m))) \\ \&\& \ (not \ (jaTemNaColuna \ (getxym \ x \ y \ m) \ x \ y \ (setXY \ (o) \ x \ y \ m))) \end{array}
```

A função *tahOk* verifica se a matriz no estado atual está quebrando alguma regra, esta informação é utilizada pela função *resolve* para saber se é adequado manter um número naquela posição ou se deve-se tentar outro. Esta função chama outras que verificam a corretude das linhas, colunas e possivelmente diagonais.

Para informar a entrada, é preciso alterar o código fonte, adicionando o problema na forma de lista, esta lista deverá conter os espaços em branco "o" onde o cenário será resolvido e

também os números das laterais, que indicam quantos prédios devem ser vistos de uma certa posição, onde não houver número nenhum, deve-se colocar o valor da constante "e". Além disso, para indicar que a solução de um determinado cenário deve levar em consideração as diagonais para avaliar repetições de número, deve-se preencher a primeira posição da lista que representa o cenário com a constante d, caso contrário, qualquer valor nesta posição será considerado como um cenário em que não se considera as diagonais. Para indicar quais valores podem ser utilizados em um cenário, deve-se criar uma outra lista contendo tais valores. A solução do cenário será impressa na tela após a execução, mas além disso, o código tem alguns exemplos sobre como comparar a solução encontrada com àquela esperada e imprimir na tela se são iguais, isso facilita o teste da solução de várias matrizes de uma vez só.

Algumas das dificuldades encontradas foram a solução de cenários em que o tabuleiro já inicia com alguma posição preenchida e dos cenários em que não há nenhuma restrição quanto ao número de prédios vistos de uma posição. A solução do primeiro problema foi analisar a matriz principal previamente as posições equivalentes na matriz de tentativas, matriz esta que indica qual número deve-se tentar agora, dessa forma, toda vez que o algoritmo passa por uma posição já preenchida ele a ignora. A outra dificuldade foi resolvida de maneira similar.